

FIG. 3

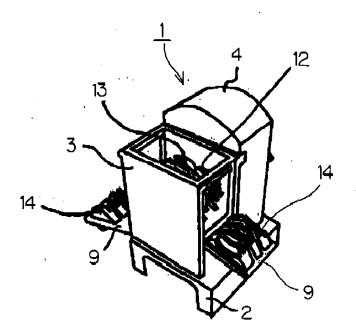


FIG. 4

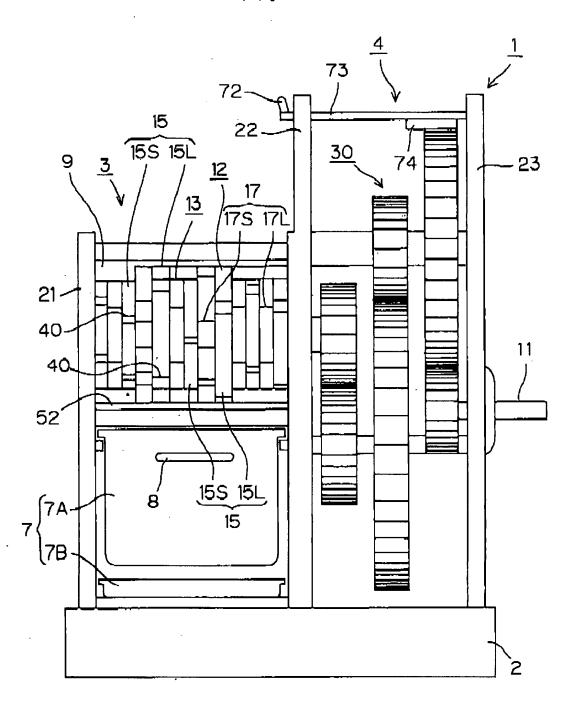
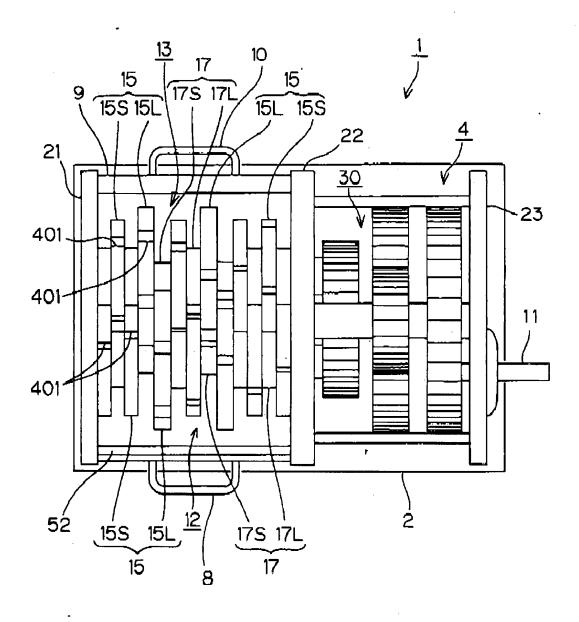
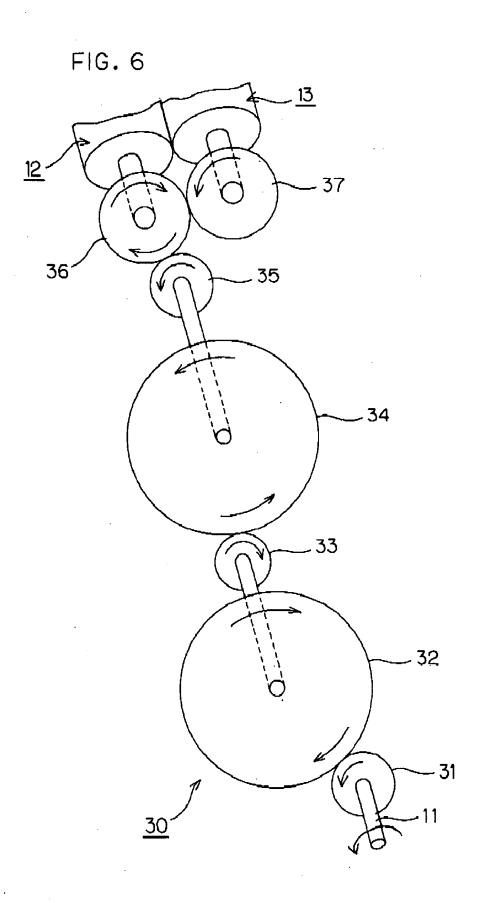


FIG. 5







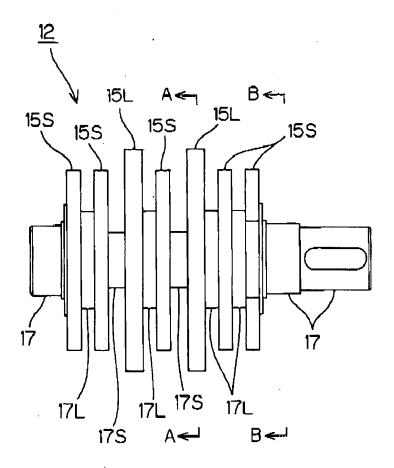
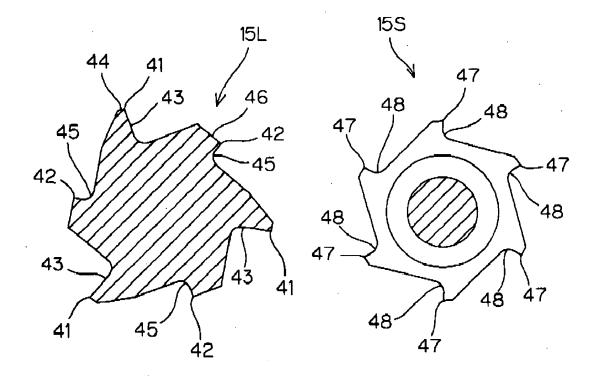


FIG. 8A

FIG. 8B



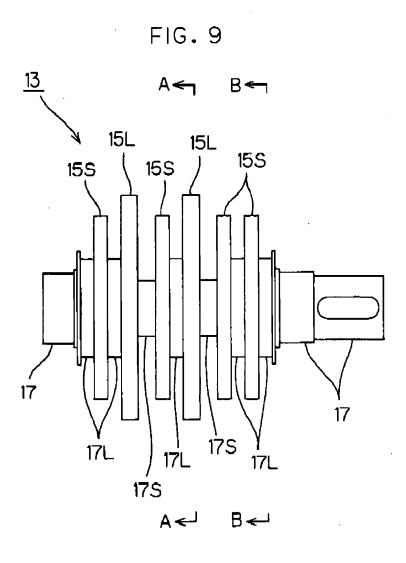


FIG. 10A

FIG. 10B

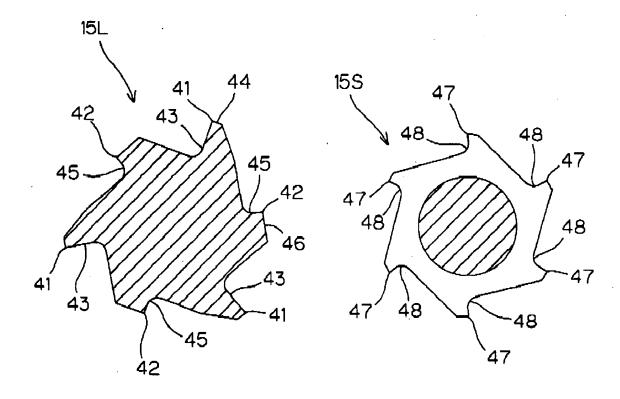


FIG. 11

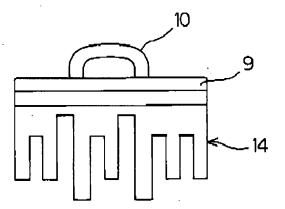
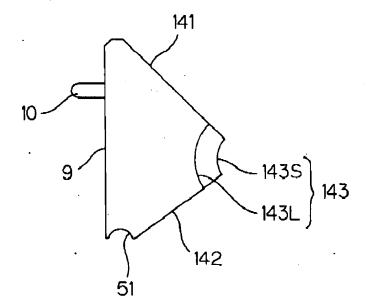


FIG. 12



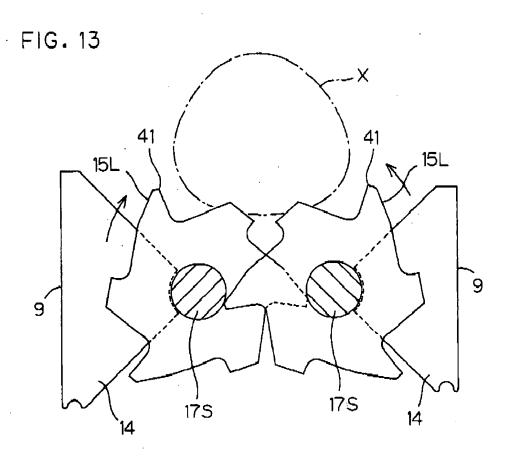


FIG. 14

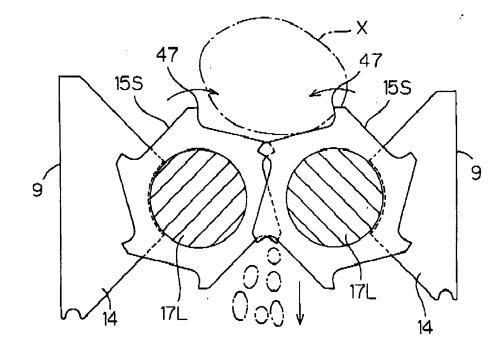
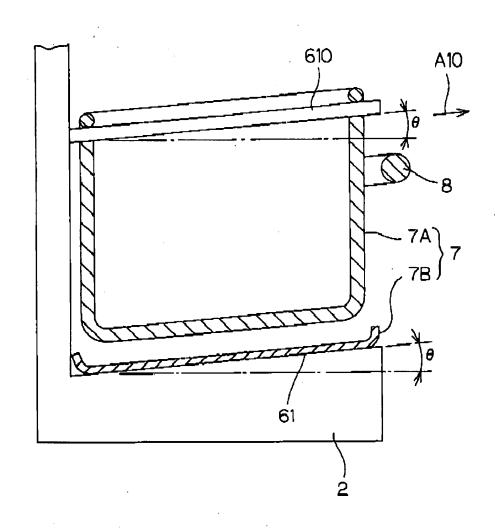
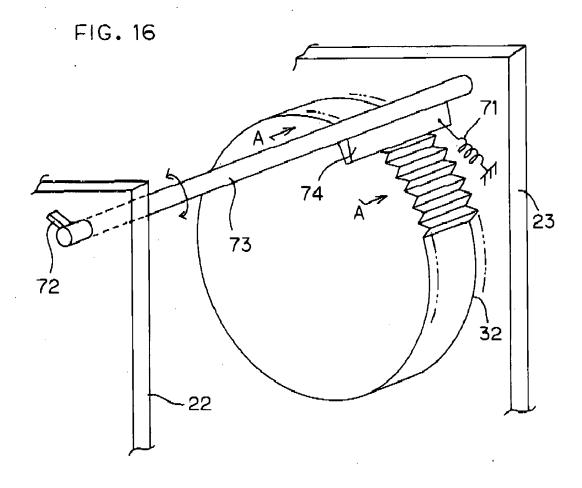


FIG. 15





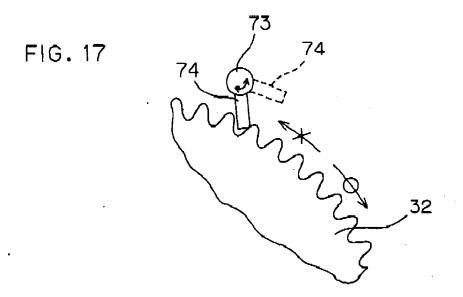


FIG. 18

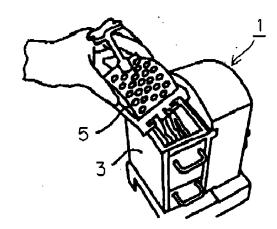


FIG. 19

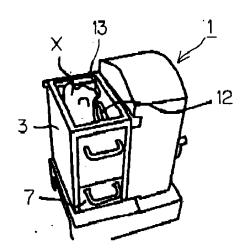


FIG. 20

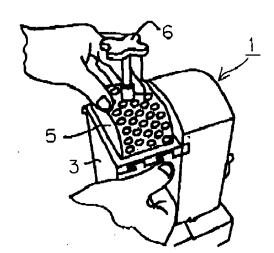


FIG. 21

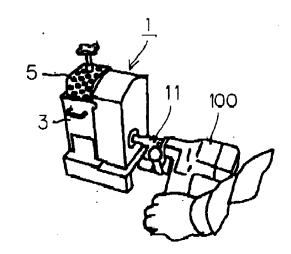
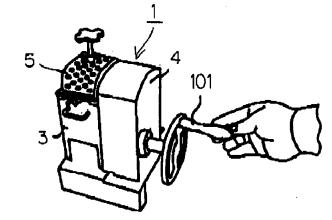


FIG. 22





This application is based on an application No. 11-47550 filed in Japan, the content of which is incorporated hereinto by reference.

#### BACKGROUND OF THE INVENTION

### FIELD OF THE INVENTION

この発明は、生体の適所より取り出した骨(人骨)を、所望のサイジングに粉砕するためのポーンミルに関する。

なお、ボーンミルにより粉砕された骨粒は、生体内の補綴箇所へ充填する人造 骨のスペーサ等として使用される。

### DESCRIPTION OF THE RELATED ART

脊椎動物の骨格を構成する形態要素である骨、なかんずく人骨は、筋肉ととも に運動を営み、身体各部の基礎となる。また、体形等を保つ主要な器官ともなる

このような骨は、構造的には表面に白い骨膜を有する。骨膜には神経や血管が 通っていて、栄養や成長に預っている。一方、骨の外層は、緻密質(硬固質)で 硬く、骨の内層は、海綿質で隙間が多いことは周知のところである。

ところで、外科医療における技術進歩は、目を見張るものがある。とりわけ、 人工生体材料や、補綴器具等の性能は日夜向上し、その恩恵に浴している人の数 も夥しい数に達している。

しかしながら、従来の人工生体材料は、生体に対し毒性や刺激性を備えるものではないけれども、殆どのものは、生態学的な親和性を有していなかった。このため、補綴器具を骨に固定したり、補綴器具と骨との隙間を埋めるためにボーンセメントを用いると、ボーンセメントの重合熱による生体への悪影響や、経年変化による緩みの発生等の安全面の懸念があった。

そこで、従来より生体の適所より取り出した骨を、所望のサイズ(たとえば、4mm角~10mm角)に粉砕し、これを補綴器具と骨との間の隙間を埋めるためのスペーサや充填材として用いるという方法が採られていた。この方法によれば、人骨を用いるので、骨との親和性があり、重合熱による生体への悪影響や、

経年変化による緩みの発生等の懸念がない。

しかし、人体から採取した骨を小骨片にするには、採取した骨をハンマーや刃物を用いて粉砕しなければならず、作業に熟練および時間を要するという欠点がある。特に、生体より採取した骨は、極めて靱性に富む反面、硬固質であって、かつ血管や種々の神経等が表面の骨膜に含まれているため、粉砕作業が困難である。また、粉砕した粉砕骨片の大きさが揃わない等の問題点もあった。

かかる背景のもとに、いくつかのボーンミルが製造され、市販されている。市 販されているボーンミル1つに、図1に示すものがある。このボーンミルで骨を 粉砕するには、まず骨を前処理する。すなわち、生体より採取した骨を、ボーン ソ一等で3cm角程度の大きさに切断する。切断した骨を、図1のボーンミルの 投入口(注射器のような押し出し部に設けられた投入口)に挿入する。次に、挿 入した骨を手で押し込み、他方の手で骨を裁断するためのブレードを往復運動さ せるスイッチを押圧する。これにより、窒素ガスが噴射され、ブレードが作動す る機構となっている。

ところが、このポーンミルでは、骨を予め所定の大きさに裁断しておくという 前作業が必要である。加えて、ボーンミルを操作する作業の仕方により、粉砕さ れた骨粒の大きさが変わってくるので、慣れるまでに時間がかかる。さらに、骨 を粉砕するのに、3~5分という時間がかかる。

別のボーンミルとして、回転軸に突起状の刃を設け、この回転刃に対して骨を 押し当てることにより、骨を削り取っていく機構のものが市販されている。

しかしこの機構のボーンミルでは、作業中、常に手で骨を押え続けなければならず面倒である。また、作業時間も5分程度は必要である。

#### SUMMARY OF THE INVENTION

この発明は、上述のような背景のもとになされたもので、短時間で骨を所望のサイジングに粉砕できる新規な機構のボーンミルを提供することを主たる目的とする。

この発明の他の目的は、取り扱いが容易で、作業がしやすいボーンミルを提供することである。

この発明のさらに他の目的は、無駄なく骨を粉砕することのできるボーンミル

を提供することである。

この発明のさらに他の目的は、作業後の清掃および滅菌がしやすいポーンミル を提供することである。

この発明のボーンミルは、対をなす第1カッタユニットおよび第2カッタユニットを有する。第1カッタユニットおよび第2カッタユニット間に粉砕すべき骨が取り込まれ、骨が第1カッタユニットおよび第2カッタユニットを通過することで、骨が粉砕される。

各カッタユニットには、平行に所定間隔で配列された複数枚のディスクが備えられている。各ディスクの周面には、骨を粉砕するための刃が形成されている。第1カッタユニットのディスクと第2カッタユニットのディスクとは、交互に隙間に嵌まり合うように位置決めされている。そして各カッタユニットのディスクは、互いに内向きに回転される。このため、両カッタユニットに粉砕すべき骨を供給すると、骨は互いに内向きに回転されるディスクによりその間に取り込まれ、ディスクの刃が骨に食い込んで骨を砕く。そして第1カッタユニットおよび第2カッタユニットのディスク間を骨が通過することにより、嵌まり合うように位置決めされたディスクによって骨は粉砕される。

第 1 カッタユニットおよび第 2 カッタユニットは、骨を取り込みやすいように、径の大きなディスクと径の小さなディスクとが混在しているのが好ましい。径の大きなディスクに形成された刃は、骨を取り込みやすく、また、径の小さなディスクに形成された刃は骨を砕きやすい。

この発明の上記目的および構成は、以下に図面を参照して行う詳細な説明によって明らかにされる。

#### BRIEF DESCRIPTION OF THE DRAWINGS

図1は、従来技術として、市販されているボーンミルの一例を示す図ずである

図2は、この発明の一実施例にかかるボーンミルの外観斜視図である。

図3は、ボーンミルの蓋を取り外し、一対の側壁を開いた状態を示す斜視図である。

図4は、ボーンミルの正面図であり、蓋および手前側側壁が取外され、ギヤボ

- ックスのカバーが取外された状態の図である。
  - 図5は、図4に示す状態のボーンミルの平面図である。
  - 図6は、減速ギヤ機構の展開図である。
  - 図7は、第1カッタユニットの平面図である。
  - 図8Aは、図7の矢印Aに沿う矢視図である。
  - 図8日は、図7の矢印日に沿う矢視図である。
  - 図9は、第2カッタユニットの平面図である。
  - 図10Aは、図9の矢印Aに沿う矢視図である。
  - 図IOBは、図9の矢印Bに沿う矢視図である。
- 図 I 1 は、側壁およびその側壁の内面に突設されたダスタの構成を示す平面図である。
- 図 1 2 は、側壁およびその側壁の内面に突設されたダスタの構成を示す側面図である。
  - 図13は、大径のディスクにより骨が取り込まれる様子を示す図である。
  - 図14は、小径のディスクにより骨が粉砕される様子を示す図である。
  - 図15は、容器の構成およびその収容構造を説明するための図解的な図である
- 図16は、減速ギヤ機構に備えられた安全装置としてのロック機構を説明する ための図である。
  - 図17は、図16の矢印Aに沿う矢模図である。
- 図18~図22は、ボーンミルの使用方法を説明するための使用手順を示す図である。

# DESCRIPTION OF THE PREFERRED EMBODIMENTS

図2は、この発明の一実施例に係るボーンミルの外観斜視図である。この実施例に係るボーンミルは、ベース2上に備えられたミルケース3およびギヤボックス4を有する。ミルケース3とギヤボックス4とは連結状態で隣接されている。ミルケース3の上方は開放されており、そこに着脱自在な蓋5が装着されている。蓋5の上部中央にはつまみ6が備えられている。つまみ6は蓋5を着脱する際に手で掴むためのものである。この実施例では、後述するように、つまみ6には

蓋5の内方へ突出する突部が設けられていて、ミルケース3内の骨をつまみ6によって下方へ押しつけることができるようになっている。

ミルケース3の下方には、引き出し可能な容器7が備えられている。容器7は 粉砕された粉砕骨粒を受けるためのものである。容器7には引き出す際に使用する取っ手8が備えられている。

さらに、ミルケース 3 の側壁 9 は、後述するように取り外し可能になっている。このため、側壁 9 には取っ手 1 0 が備えられている。

ギヤボックス4内には、後述する減速ギヤ機構が収容されている。この減速ギャ機構に外部からの駆動力を与えるために、ギヤボックス4からは入力軸11が 突出している。

図3は、ボーンミル1の蓋5を取り外し、一対の側壁9を開いた状態を示す斜 視図である。図3に示すように、ミルケース3を構成する対向する一対の側壁9 は、その下辺を中心に上方を外側へ回動させることにより開くことができる。さ らに図3の状態から側壁9はミルケース3から取外すことができる。

ミルケース3内には、後述するように、一対のカッタユニット 12.13が備えられている。また、側壁9には内方へ突出するダスタ14が設けられている。

図4は、ボーンミル1の正面図であり、蓋5および手前側側壁9が取外され、 さらに、ギヤボックス4のカバーが取外された状態の図である。また、図5は、 図4に示す状態のボーンミル1の平面図である。

図4および図5を参照して、ボーンミル1は、ベース2に立設された平行な3枚の支持壁21,22,23を有する。左側支持壁21および中央支持壁22ならびに前後一対の側壁9(前方の側壁9は取外されているので図示されていない)によってミルケース3が区画されている。ミルケース3内には対をなす第1カッタユニット12および第2カッタユニット13が収容されている。各カッタユニット12、13は、その両側が支持壁21、22によって回転可能に支持されている。各カッタユニット12、13は、平行に所定間隔で配列された複数枚のディスク15を有する。各ディスク15の周面には、それぞれ、複数の刃40が形成されている。各ディスク15の中心部は、各ディスク15に直交方向に延びる軸17によって連結されている。この軸17の両端が支持壁21、22に回転

自在に支持されている。支持壁 2 1, 2 2 は、その内面とカッタユニット 1 2. 1 3 両端のディスク側面との間に、実質上の隙間が生じないように、両カッタユニット 1 2, 1 3 を支持している。

第1,第2のカッタユニット12,13は、それぞれ、軸17が略水平方向に 平行に配置されている。また、第1カッタユニット12の複数枚のディスク15と、第2カッタユニット13の複数枚のディスク15とが、交互に隙間に嵌まり 合うように位置決めされている。そして、第1カッタユニット12 および第2カッタユニット13は、互いに内向きに回転される。このため、第1,第2のカッタユニット12,13上に供給された粉砕すべき骨は、互いに内向きに回転されるディスク15に形成された刃40によって両カッタユニット12,13の中央下方へと取り込まれ、両カッタユニット12,13間を上から下へと通過することによって粉砕される仕組みである。

この粉砕された骨粒は、ミルケース3の下方に備えられた容器7内に落下する

中央支持壁 2 2 は、ミルケース 3 とギヤボックス 4 との境界壁を兼ねている。 中央支持壁 2 2 と右支持壁 2 3 との間にギヤボックス 4 が区画されている。ギヤボックス 4 内には駆動力伝達機構としての減速ギヤ機構 3 0 が備えられている。 減速ギヤ機構 3 0 は、外部から入力軸 1 1 へ与えられる回転力を複数のギヤの組合わせによって減速するとともに回転トルクを増大し、第 1 ,第 2 のカッタユニット 1 2 . 1 3 の軸 1 7 へ伝達するものである。

図6は、減速ギヤ機構30の展開図であり、回転力の伝達を説明するための図である。入力軸11に与えられる外部からの回転力は、小径の第1ギヤ31から大径の第2ギヤ32へ伝達される。第2ギヤ32には小径の第3ギヤ33が同軸に連結されている。第3ギヤ33には大径の第4ギヤ34が噛合している。よって第2ギヤ32の回転力は第3ギヤ33、第4ギヤ34へと伝達される。第4ギヤ34には小径の第5ギヤ35が同軸に連結されている。第5ギヤ35には第1のカッタユニット12の軸17に連結された第6ギヤ36が噛合している。また、第6ギヤ36には、第2のカッタユニット13の軸17に連結された第7ギャ37が噛合している。第7ギヤ37は、第5ギヤ35とは噛合していない。よっ

て、第5ギヤ35の回転により、第6ギヤ36および第1カッタユニット12は 図において時計回りに回転する。一方、第7ギヤ37および第2カッタユニット 13は図において反時計回りに回転する。

この実施例では、第6ギヤ36の歯数は第7ギヤ37の歯数とは異なっている。例えば、第6ギヤ36は歯数が25、第7ギヤ37の歯数は15である。よって、第1カッタユニット12の回転速度と第2カッタユニット13の回転速度とは異なる。

この実施例における減速ギヤ機構30のギヤ構成や、上記歯数は、単なる一例にすぎない。要は、入力軸llに与えられる回転力が第1,第2のカッタユニット12.13に与えられ、かつ、第1,第2のカッタユニット12.13が、互いに内向きに回転され、好ましくはその回転速度が異なるようなギヤ機構(駆動力伝達機構)であればよい。

図7は、第1カッタユニット12の平面図であり、図8Aは図7の矢印Aに沿う矢視図であり、図8Bは図7の矢印Bに沿う矢視図である。なお、説明の便宜上、図7の各ディスク15には刃は示されておらず、図8A. 図8Bにおいては、1枚のディスクだけが示されている。

図7を参照して、第1カッタユニット12は、全体が金属、たとえばステンレス鋼の一体物により構成されている。すなわち、第1カッタユニット12は、この実施例ではステンレス鋼の削り出し加工により形成されている。このようにカッタユニット12を金属の一体物として構成する理由は、ディスク15と軸17との隙間等に、汚れや血液等が進入するのを阻止する必要があるからである。

カッタユニット12は、ステンレス鋼の他、チタン、セラミック等の一体物に よっても構成することが可能である。また削り出し加工の他、鋳造等により製造 することも可能である。

平行に所定間隔で配列された複数枚のディスク15の間は、各ディスク15に 直交方向に延びる軸17によって、各ディスク15の中心部が連結されている。 各ディスク15を連結する軸17の直径は場所によって異なっている。この理由 は、各ディスク15の隙間には、第2カッタユニット13のディスク15が嵌ま り合うからであり、第2カッタユニット13のディスク15の外間(回転軌跡) に応じて、軸17には小径の部分17Sと、大径の部分17しとが存在する。

この実施例では、複数のディスク15のうち、小径のディスク15Sは、その厚みが4mmになっており、大径のディスク15Lは、その厚みが5mmとなっている。このように大径のディスク15Lが小径のディスク15Sに比べて厚みが厚くされているのは、大径のディスク15Lの強度を確保するためである。

図8Aに示すように、大径のディスク15Lには、円周方向に120°隔でて配置された3つの食い込み刃41と、各食い込み刃41の間に配置された3つの粉砕刃42とが形成されている。食い込み刃41は、大きな回転軌跡を描く刃であり、粉砕刃42はそれより小さな回転軌跡を描く刃である。いずれの刃41、42も、ディスク15Lの厚み方向の稜線によって形成されている。食い込み刃41を形成するために、ディスク15Lには、その間面からディスクの中心方向に切り込まれ、凹湾曲状に切り取られたすくい部43が形成されている。すくい部43の先端とディスク周面44とで作られるディスク厚み方向の稜線が刃41を形成している。粉砕刃42も、同様に、すくい部45と周面46とで作られる稜線によって形成されている。

すくい部43,45を、上述のようにディスク周面から中心方向に切り込まれ、凹湾曲状に切り取られた形状とすると、粉砕された骨片や骨粉がすくい部43,45に溜まらないという利点がある。

また、食い込み刃4 1の後方側を切り取って、食い込み刃4 1が先のとがった 三角形状の先端に形成されている形状とすることにより、粉砕すべき骨に食い込 み刃4 1が食いつきやすくなるという利点がある。

この実施例では、ディスク15Lに3つの食い込み刃41を設け、残り3つは 小径の回転軌跡を描く粉砕刃42とした。これにより、食い込み刃41の数が多すぎず、ディスク15Lに加わる負荷が大きくなりすぎない。

図7に示すように、第1カッタユニット12には、2枚の大径のディスク15 しが備えられているが、これら2枚の大径ディスク15しにおける各列の位置は 、回転方向に20°ずれた角度位置にされている。よって、2枚の大径ディスク 15しの食い込み刃41は、異なるタイミングで骨に食い込むので、食い込み効 率が良い。 次に小径のディスク15Sについて、図8Bを参照して説明する。小径のディスク15Sには、回転方向に60°間隔で6つの粉砕刃47が形成されている。これら粉砕刃47も、ディスク15Sの厚み方向の稜線によって構成されている。このため、各粉砕刃47に関連してすくい部48が形成されている。すくい部48は、大径のディスク15Lに形成されたすくい部43,45と同様、周面からディスクの中心に切り込まれ、凹湾曲状に切り取られた形状である。

図7に示すように、第1カッタユニット12には小径のディスク15Sが5枚配列されている。5枚の小径ディスク15Sにおいて、図7における右側から左側に向かって、各小径ディスク15Sにおける粉砕刃47の位置は、回転方向に対して10°ずつずれるように、角度位置が変えられている。

それゆえ、図7において、右から左へ配列された5枚の小径のディスク15Sの粉砕刃47は、まず右端のディスク15Sの粉砕刃47が骨の粉砕に寄与し、次いで右から2番目のディスク15Sの粉砕刃47が骨の粉砕に寄与し、次いで3番目、4番目、5番目のディスク15Sの粉砕刃47がそれぞれ粉砕に寄与するというように、複数枚のディスク15Sの粉砕刃47が同時に骨の粉砕に寄与するのではなく、複数の小径ディスク15Sの粉砕刃47が、順次骨の粉砕に寄与するのではなく、複数の小径ディスク15Sの粉砕刃47が、順次骨の粉砕に寄与する。これにより、カッタユニット12全体として見ると、一度にかかる負荷が小さく、小さな駆動力によってカッタユニット12を回転させることができるという利点がある。

図9は、第2カッタユニット13の平面図であり、図10Aは図9の矢印Aに沿った矢視図であり、図10Bは図9の矢印Bに沿った矢視図である。

第2カッタユニット 13には2枚の大径ディスク15 Lと、4枚の小径ディスク15 Sとが備えられている。大径ディスク15 Lの厚みは5 mm、小径ディスク15 Sの厚みは4 mmであり、第1カッタユニット 12のディスクと同寸である。また、軸17も、ディスク15 の隙間に嵌まり込む第1カッタユニット 12のディスクの外間(回転軌跡)に合わせて、小径の軸17 Sと大径の軸17 Lとを有している。

大径のディスク 1 5 L および小径のディスク 1 5 S の形状および構成は、基本的に、図 8 A 、図 8 B を参照して説明した第 l カッタユニット 1 2 のディスク 1

5 L、15 Sと同じである。ただ、同一方向から見た場合、第1カッタユニット 12のディスク15と第2カッタユニット31のディスク15とは対称形状である。その他の構成は両ディスク15 L、15 Sとも同じであるから、同一部分には同一の符号を付してここでの説明は省略する。

図11は、側壁9およびその側壁9の内面に突設されたダスタ14の構成を示す平面図であり、図12は、その側面図である。図11,12の側壁9およびダスタ14は、第2カッタユニット13側のものが示されている。側壁9およびダスタ14は、この実施例では、ステンレス鋼の削り出し加工により一体物として構成されている。この理由は、カッタユニット12,13と同様、血液などの侵入する隙間をなくし、洗浄、滅菌が行いやすいからである。

ダスタ14の役員は、側壁9の内面とカッタユニット12,13との隙間に骨粒が入り込むのを防止すること、および、粉砕された粉砕骨粒がカッタユニット12,13に付着して回転している場合に、その粉砕骨粒を下方へ落下させることである。このため、図11に示すように、ダスタ14は、平面視において、櫛歯状に突出する凹凸を有する。この凹凸は、第2カッタユニット13のディスク15 および軸17に対応づけられていて、ディスク15間に嵌まり込む。

さらに、図12に示すように、各ダスタ14は、側壁9の上方から内側斜め下 方へ向かって延びる上辺141と、側壁9の下方から内側斜め上方へ向かって延 びる下辺142とを有する略二等辺三角形状をしている。そしてその略二等辺三 角形状の頂部は、第2カッタユニット13の軸17に対向するように篷んだ円弧 状部143となっている。円弧状部143は、太い軸17上に対応した円弧凹部 143Lと、細い軸175に対応した円弧凹部1435とを有している。

また、側壁9の底辺は、側面形状が半円形に窪んだ係合凹部51となっている。この係合凹部51をミルケース3に備えられた軸52(図4,図5参照)に嵌め、側壁9およびダスタ14全体を回動させることによって、ミルケース3に対して側壁9およびダスタ14を着脱可能である。

図13は、大径のディスク15Lにより骨Xが取り込まれる様子を示す図である。また、図14は、小径のディスク15Sにより骨Xが粉砕される様子を説明するための図である。図13に示すように、ミルケース3の上部へ投入された粉

砕すべき骨Xは、大径ディスクし5しの食い込み刃41により、一対のカッタユニット12,13の間へと取り込まれる。と同時に、図し4に示すように、取り込まれた骨Xは、互いに内向きに回転される小径ディスクし55の粉砕刃47により粉砕される。

この実施例では、左右のディスクは、異なる回転速度で回転されるから、骨Xを取り込み易く、しかも粉砕し易い。

骨Xの取り込み、粉砕時には、第1カッタユニット 12 および第2カッタユニット 13 の外側(各カッタユニット 12、13 と側壁 9 との隙間)は、ダスター 4 が塞いでいるので、この隙間を通って大きな骨片が下方へ落下することはない。 さらに、ダスタ 14 は、その上辺が 2 つのカッタユニット 12、13 の中心部に向かって下り傾斜しているので、粉砕すべき骨 X が両カッタユニット 12、13 の中央部へと導かれる。

また、2つのカッタユニット12, 13の間を通過して粉砕された骨粒は、その一部がディスク15や刃40(41,42.47)に付着して回転するが、ダスタ14の下り勾配が付けられた下辺とぶつから、かかる粉砕骨粒は上方へ戻ることなく落下する。

従って、粉砕処理された骨粒が無駄にならず、すべて容器 7 へ落下する。

図 1 5 は、容器 7 の構成およびその収容構造を説明するための図解的な図である。図 1 5 において、右側がボーンミル 1 の正面であり、容器 7 を引き出すことのできる方向である。

ミルケースの下方には、容器 7 Bを載せるための載置面 6 1 が設けられている。また、ミルケースには、容器 7 Aを係止する載置面の別の態様としての一対のレール 6 1 0 が設けられている。各容器 7 A, 7 Bは、矢印 A 1 0 で示すように、引き出し可能である。

この実施例では、容器7は、底の深い主容器7Aと、浅い受け皿7Bとを有している。一般に、骨の粉砕は、第 l カッタユニット l 2 および第 2 カッタユニット l 3 の間を一度だけ通すことにより粉砕処理すればよいというものではない。一度粉砕した粉砕骨粒を再度第 l カッタユニット l 2 および第 2 カッタユニット l 3 間に供給して、粉砕処理を実施し、これを数回繰返すことで所望のサイジン

グの骨片が得られる。そのため、底の深い主容器 7 A を引き出して、その中に落下した粉砕骨粒を再度ミルケース 3 の上方から供給する際に、粉砕された骨粒がカッタユニット 1 2 , 1 3 間から下方へ落下することがある。その落下する骨粒を受け止めるために、受け皿 1 7 B が備えられている。こうすることで、粉砕処理された骨を無駄なく使用することができる。

さらに、載置面61およびレール610は、容器7の引き出し方向に、角度 0 という緩い登り勾配が付けられている。この理由は次の通りである。ボーンミルしを使用するときには、振動が発生する。そのため、載置面61およびレール610を水平にしておいた場合、その上に載せられた容器7Bや、係止された容器7Aは、振動により徐々に引き出し方向に飛び出してくることがある。これを防止するために、容器7の飛び出しを防止するロック機構を設けてもよいが、生体の手術用具であるボーンミルとしては、清掃、滅菌処理を円滑にするためにシンプルな構造の方が好ましい。そこで、容器7の飛び出しロック機構を備えることなく、使用時に容器7が滑り出してこないように、載置面61およびレール610に登り勾配を付けた。

図16,図17を参照して、減速ギヤ機構30に備えられた安全装置としてのロック機構について説明をする。この実施例では、蓋5が装着された状態においてのみ、カッタユニット12.13が回転されるようになっている。そのために、蓋5を装着した状態で押し下げられ、蓋5を取外したときには上方へ変位する操作ピン72が設けられている。操作ピン72は、キルケースの上部開口に関連して設けられている。操作ピン72は、中央支持壁22から右側支持壁23へ運通した操作桿73の端部に取り付けられている。操作ピン72の変位により操作桿73は回動する。操作桿73には大径の第2ギヤ32に嵌合するブレード74が固着されている。操作ピン72が押し下げられ、操作桿73が反時計方向へ回動した状態では、ブレード74は第2ギヤ32から外れる。一方、操作ピン72に外部から力が加わらなければ、操作桿73は、ブレード74の重みにより、時計方向に回動する。また、必要があれば、図解的に示すように、操作桿73を時計方向に弾力付勢するばね71を設けて、ばね71の弾性力で操作桿73を時計方向に弾力付勢するばね71を設けて、ばね71の弾性力で操作桿73を回動させてもよい。操作桿73が時計方向に回動し、操作ピン72が上方へ変位した

Ai Association of Patent

状態では、プレード14が第2ギヤ32に嵌合する。そしてこれにより、第2ギ ヤ32の順方向(反時計方向)への回転が阻止される。従って、ミルケース3に 蓋5を被せて、カッタユニット12.13が露出していない状態においてのみ、 カッタユニット12.13を互いに内方向に回転させることができる。

なお、プレード74が第2ギヤ32に嵌合した状態において、第2ギヤ32は 反時計方向へは回転できないが、時計方向には回転可能な構成としておくことが 好ましい。かかる構成は、ブレード74の第2ギヤ32への嵌合のさせ方により 、簡単に行うことができる。

次に、図18~図22を参照して、ボーンミル1の使用方法について説明をす る。

まず図18に示すように、蓋5を取り外し、図19に示すように、粉砕すべき 骨Xをミルケース3内へ入れる。次いで、図20に示すように、斎5を装着する 。蓋5に骨Xを下方向へ押し下げるためのつまみ6が設けられている場合には、 つまみ 6 により骨Xを押し下げてもよい。

次いで、図21に示すように、動力源としての全密閉式防水型の電動機 100 を入力軸11に連結する。そして電動機100によって入力軸11を回転させる

全密閉型の防水型の電動機100を用いるのは、ボーンミル1を用いた骨粉砕 作業が、手術室等において、手術と並行して行われるからである。

なお、電動機100を用いない場合には、図22に示すように、手回しハンド ル101を入力軸11に連結して、手動で骨粉砕動作を行ってもよい。

上述した実施例に係るボーンミル | では、各ティスクには、6つの刃を形成し た例を示したが、ディスク15に形成する刃は1つでもよいし、任意の複数個で もよい。また、1つのカッタユニットに備えられたディスクの枚数は、任意の枚 数でよい。ディスクの厚みは、粉砕すべき骨粒の大きさと関連するから、粉砕す べき骨粒が10mm程度であれば、ディスクの厚みも10mm程度としてもよい

また、減速ギヤ機構30は必ずしも必要なものではなく、動力源にトルクが大 きな電動機を使用する場合には、減速ギヤ機構は省略することも可能である。

さらに、駆動源としての電動機を、ポーンミルと一体的に、ポーンミルに結合 させた構成としてもよい。

上述したポーンミルーを用いて、以下のように骨の粉砕を試験した。

なお、ボーンミル1の減速ギヤ機構30のギヤ比は1/30、使用した電動機100は京セラ株式会社製のオーソスター手術用電動機を用いた。

# **EXAMPLE 1**

方法:人体の股関節より切除した骨頭球の皮質骨を削り取り、骨頭を丸ごと粉砕する。

結果:ポーンミル1は一度も停止することなしに骨の粉砕を完了した。粉砕された粉砕骨粒は、直径約5 mmで、サイズのよく揃った骨粒となった。粉砕時間は、約30秒であった。

## **EXAMPLE 2**

方法:人体の股関節より切除した骨頭球の皮質骨を残したまま、骨頭を丸ごと 粉砕する。

結果:ボーンミル l は一度も停止することなく骨の粉砕を完了した。直径約 5 mmで、サイズのよく揃った骨粒を得た。粉砕時間は、約 3 0 秒であった。

この発明は、以上説明した実施例の内容に限定されるものではなく、クレーム 記載の範囲内で種々の変更が可能である。クレームの記載に基づいて、この発明 は特定される。

#### What is claimed is:

1.回転可能な第1カッタユニットおよび第2カッタユニットを有し、

各カッタユニットは、平行に所定間隔で配列され、その周面に刃が形成された 複数枚のディスクと、各ディスクの中心部を連結し、各ディスクに直交方向に延 びる軸とを有し、

両カッタユニットは、軸が略水平方向に平行に配置され、第1カッタユニットの複数枚のディスクと、第2カッタユニットの複数枚のディスクとが、交互に隙間に嵌まり合うように位置決めされており、

第1カッタユニットのディスクに形成された刃と、第2カッタユニットのディスクに形成された刃との間に粉砕すべき骨が取り込まれるように、第1カッタユニットの軸および第2カッタユニットの軸を互いに内向きに回転させるための駆動力伝達機構、

を含むことを特徴とするボーンミル。

2. クレーム 1 記載のボーンミルにおいて、

各カッタユニットは、複数枚のディスクおよび軸が一体物により構成されている。

3. クレーム 1 記載のボーンミルにおいて、

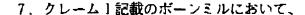
各ディスクには、周面からディスクの中心方向に切り込まれ、凹湾曲状に切り 取られたすくい部が形成されていて、

ディスクの中心方向に切り込まれたすくい部の端と周面とで作られるディスクの厚み方向の稜線が刃を形成している。

- 4. クレーム3記載のポーンミルにおいて、 各ディスクには、所定の角度をあけて複数の刃が形成されている。
- 5. クレーム 1 記載のポーンミルにおいて、

各カッタユニットは、小径のディスクおよび大径のディスクを有し、 大径のディスクには、大きな回転軌跡を描く刃が備えられ、 小径のディスクには、小さな回転軌跡を描く刃が備えられている。

6. クレーム 5 記載のボーンミルにおいて、 大径のディスクは小径のディスクに比べて、その厚みが厚くされている。



各カッタユニットの隣り合うディスクの刃は、回転方向にずれた角度位置に形成されている。

8. クレーム 1 記載のボーンミルにおいて、

駆動力伝達機構は、第1カッタユニットの軸と第2カッタユニットの軸とが異なる回転速度で回転するように、駆動力を伝達する。

9. クレーム | 記載のボーンミルにおいて、

第1カッタユニットおよび第2カッタユニットを収容するケースを備え、 ケースは、両カッタユニットの軸の両側を回転可能に支持する一対の支持壁と

カッタユニットの軸と平行で、支持壁間を塞ぐ一対の側壁とを有し、

一対の支持壁および一対の側壁によって第 1 カッタユニットおよび第 2 カッタ ユニットの周囲が取り囲まれている。

10. クレーム 9 記載のボーンミルにおいて、

各側壁は、支持壁に対して取り外し可能である。

11. クレーム 10 記載のポーンミルにおいて、

各側壁には、内方へ突出し、対向するカッタユニットの複数枚のディスクの隙間に嵌まり込むダスタが設けられている。

12. クレーム11記載のボーンミルにおいて、

ダスタは、側壁に平行に見たときの形状が、側壁内面の上方から斜め下方へ向 かって延びる上辺と、側壁内面の下方から斜め上方へ向かって延びる下辺とを有 する略二等辺三角形状をし、その頂部は、対向するカッタユニットの軸に沿って 円弧状に窪んでいる。

- 13. クレーム12記載のボーンミルにおいて、 ダスタおよび側壁は、一体物として構成されている。
- 14. クレーム 9 記載のポーンミルにおいて、

一対の支持壁は、その内面とカッタユニット両端のディスク側面との間に、実 質上の隙間が生じないように、カッタユニットを支持している。

- 15. クレーム 9 記載のボーンミルにおいて、

ケースは、上方が開放されていて、面カッタユニットに対して粉砕する骨を供 給可能であり、

ケースの上方を覆う着脱自在な蓋が備えられている。

16. クレーム 15 記載のボーンミルにおいて、

ケース下方には、2つのカッタユニット間を通過することにより粉砕されて落下する骨を受ける容器を引き出し可能に載せるための載遺面が設けられている。

- 18. クレーム17記載のボーンミルにおいて、 載置面は、容器引き出し方向に緩い登り勾配が付けられている。
- 19. クレーム15記載のボーンミルにおいて、

駆動力伝達機構は、

外部からの駆動力が与えられる回転力入力軸と、 入力軸に連結された減速ギヤ機構とを有し、

減速ギヤ機構の出力が第1カッタユニットの軸および第2カッタユニットの軸 へ与えられる。

20. クレーム 19 記載のボーンミルにおいて、

駆動力伝達機構は、カッタユニットを収容するケースに連結して形成されたギャボックス内に収められている。

21. クレーム20記載のボーンミルにおいて、

駆動力伝達機構には、カッタユニットの軸へ駆動力を伝達するための阻止する ためのロック機構が備えられている。

22. クレーム21に記載のボーンミルにおいて、

ケースの上方に蓋が被せられることにより、ロック機構のロックを解除するリンクが設けられている。

23. クレーム22記載のボーンミルにおいて、

ロック機構は、駆動力伝達機構が軸を互いに内向きに回転させるのを阻止し、 軸を互いに外向きに回転させるのを許容する。

24. 平行に所定間隔で配列され、周面に刃が形成された複数枚のディスクを含

む第1カッタユニットと、

第1カッタユニットの複数枚のディスクとディスクとの隙間に嵌まり合う、周 面に刃が形成された複数枚のディスクを含む第2カッタユニットとを用い、

各ディスクを互いに内向きに回転させ、回転するディスク間に粉砕すべき骨を 入れることにより、当該骨を粉砕する骨粉砕方法。



この発明のボーンミルは、対をなす第1カッタユニット12および第2カッタユニット13を有する。第1カッタユニット12および第2カッタユニット13 間に粉砕すべき骨が取り込まれ、骨が第1カッタユニット12および第2カッタユニット13を通過することで、骨が粉砕される。

各カッタユニット12.13には、平行に所定間隔で配列された複数枚のディスク15が備えられている。各ディスク15の周面には、骨を粉砕するための刃40が形成されている。第1カッタユニット12のディスク15と第2カッタユニット13のディスク15とは、交互に隙間に嵌まり合うように位置決めされている。そして各カッタユニット12.13のディスク15は、互いに内向きに回転される。このため、両カッタユニット12.13に粉砕すべき骨を供給すると、骨は互いに内向きに回転されるディスク15によりその間に取り込まれ、ディスク15の刃40が骨に食い込んで骨を砕く。そして第1カッタユニット12および第2カッタユニット13のディスク15間を骨が通過することにより、嵌まり合うように位置決めされたディスク15によって骨は粉砕される。